This Page Is Inserted by IFW Operations and is not a part of the Official Record

BEST AVAILABLE IMAGES

Defective images within this document are accurate representations of the original documents submitted by the applicant.

Defects in the images may include (but are not limited to):

- BLACK BORDERS
- TEXT CUT OFF AT TOP, BOTTOM OR SIDES
- FADED TEXT
- ILLEGIBLE TEXT
- SKEWED/SLANTED IMAGES
- COLORED PHOTOS
- BLACK OR VERY BLACK AND WHITE DARK PHOTOS
- GRAY SCALE DOCUMENTS

IMAGES ARE BEST AVAILABLE COPY.

As rescanning documents will not correct images, please do not report the images to the Image Problems Mailbox.

⑲ 日本国特許庁(JP)

① 特許出願公告

⑫ 特 許 公 報(B2)

 $\overline{\mathbf{Y}}$ 5 - 7572

Sint. Cl. 5

識別記号

庁内整理番号

❷❸公告 平成5年(1993)1月29日

F 16 F B 21 D 1/02

8917-3 J В В 9043-4E

発明の数 1 (全8頁)

60発明の名称

レーザ光によるばね圧力調整方法

の特 願 昭62-139320 **多**公 開 昭63-303237

願 昭62(1987)6月3日 2000

@昭63(1988)12月9日

@発 明 者 松 下 直 久

神奈川県川崎市中原区上小田中1015番地 富士通株式会社

@発 明 者 原 B 忠 明

神奈川県川崎市中原区上小田中1015番地 富士通株式会社

内

切出 願 人 富士通株式会社 神奈川県川崎市中原区上小田中1015番地

199代 理 人 弁理士 井桁 貞一 審査官 千 葉 成就

1

切特許請求の範囲

1 金属薄板ばね素材より成形されたばね成形体 1の長さ方向の一端を固定端3としてばね圧力調 整治具32上に固定され、また他端側のばね自由 の固定端3とばね自由端2の間に表裏何れか面に 長さ方向と直交する方向にそつて集束された資宜 エネルギ密度のレーザ光4を走査し、該走査の面 を塑性変形せしめることを特徴とするレーザ光に よるばね圧力調整方法。

発明の詳細な説明

〔概要〕

本発明は、磁気ディスクヘッド組立部材とされ る金属薄板を成形したばね成形体、例えば片持梁 力調整方法に係り、レーザ光をばね長さ方向と直 交する方向に走査処理することによつて生ずる熱 応力による曲げ変形(塑性)を利用しこれをばね 圧力の調整に適用するものである。

〔産業上の利用分野〕

本発明は、例えば磁気デイスク用磁気ヘッドの 組立部材とされるスライダ支持のヘッド支持ばね 等のばね成形体に適用して有効なレーザ光による ばね圧力調整方法に関す。

〔従来の技術〕

2

磁気ヘッドのばね圧力調整方法を第6図の斜視 図により説明する。

図において、金属薄板より成形されたヘッド支 持ばね25は、ばね板厚が0.3㎜前後のステンレ 端2に歪ゲージ10を当接せしめたばね成形体1 5 ス鋼ばねを打ち抜き成形されたもので、その自由 端26は磁気ヘツド27が装着され、また成形さ れたヘッド支持ばね25の他端は螺子固定端28

螺子固定端28はばね圧力調整治具32のブロ 10 ツク29に固着され、またばね圧力調整治具32 の磁気ヘッド27が当接するばね自由端は、ヘッ ド支持ばね25の圧力検出用の歪ゲージ30が設 けられる。図中、31はばね圧力を支承する歪ゲ ージ30の出力表示器である。即ち、ばね圧力治 構成のスライダ支持をなす負荷ばね成形体、の圧 15 具32のブロツク29にその一端が固定された片 持梁構成のヘッド支持ばね25は、ばねの自由端 側に装着された歪ゲージ30によってその圧力が、 検出される。

> 検出されるばね圧力は、素材ばねの加工条件や 20 板厚の変動、打ち抜き成形後における寸法上のパ ラツキに起因して変動する。特に、素材ばねの板 厚が薄くかつばね弾性値が高いステンレス細ばわ 等のばね成形体にあつては、成形後におけるばね 圧力の変動が大きく、このためヘッド組立の一段 25 階において、次の如きばね調整がされていた。

ばね成形体のばね圧力が所定の値より大きい 時、ばねの螺子固定端28と自由端側のヘッド支 持端26間の適宜位置38において、図示矢印3 3の方向にそつて裏面側からばねを押し上げて強 減ずる。

これとは反対にばね圧力が所定値より小さい時 は、図示矢印34に沿つてばねを強制形に押し下 げて、ばねを塑性変形させてヘッド支持端のばね 圧力を増加することが行われていた。

[発明が解決しようとする問題点]

かようなばね成形体25に対するばね圧力調整 方法は、多分に作業者の熟練あるいは勘に頼る部 分が多く、目的とするばね圧力調整の精度が不安 定である他、調整作業の工数が増大するという問 15 面を走査する板材の幅部寸法は長さ10㎜である。 題がある。特に、近時、磁気ヘッドの浮上スライ ダ負荷ばねとして使用されるばね素材は、ばね弾 性値が高く然も板厚さが極めて薄い素材を用いて いるため、これを成形するヘッド支持ばね等にあ つては、過酷な設計基準を満たすべき安定でかつ 20 単位)の関係特性である。 信頼度の高い高精度のばね圧力調整方法が要請さ れていた。

〔問題点を解決するための手段〕

第1図は本発明のばね圧力調整方法原理図であ る。本発明によれば、

金属薄板ばねより成形されたばね成形体1の長 さ方向端部が固定端3とされ、またばね成形体1 の他端の自由端に歪ゲージ10を当接させたばね **圧力調整治具上に配置せしめたばね成形体1の前** 記固定端3と自由端2間において、

ばね成形体1の表裏何れか面に長さ方向と直交 する方向にそつて照射する集束された適宜エネル ギー密度のレーザ光4または4′を走査させて、 走査面側のばね表面を塑性変形させるようにした ばね圧力の調整方法である。

〔作用〕

ばね成形体の長さ方向と直交する方向にそって レーザ光を走査するばね圧力調整方法を第2図a と同図b、及びレーザ光によるばねの塑性変形特 ばね曲げ特性によつて説明する。

第2図 a は、ばね成形体 1 に対し線状走査線に 従つて光径∮のスポット4を照射した場合であ り、走査したばね成形体表面は急激に温度上昇

し、熱膨張が生ずるため、該照射時は上方に凸状 態に曲がる。

然し、a図状態のままで照射を止めればばね成 形体表面部は急速に冷却され、周辺よりの熱応力 制的に塑性変形せしめてヘツド支持端側の圧力を 5 によりa図とは逆方向の同b図のような塑性変形 を生ずる。同b図に示される角度は θ は、レーザ 光の照射停止後のばね成形体の曲がり角度であ る。

> 第3図は第2図で説明したレーザ光の走査によ 10 るばねの塑性変形特性を、ばね圧力調整手段とし て応用するため行つた総括的実験データである。 但し、計測に併用せるばね素材は、日本工業標準 規格で指定されるステンレス鋼 (SUS-304) の 平板状ばねの板厚さ0.3mmの素材を用い、素材表

同図aは、ばね成形体の幅方向寸法間を単走査 した時、微細な調整がされた単位面積減当たりの 光照射エネルギ密度(図の横軸、Joule/mi単位) に対するばねの曲がり角度 θ (図の縦軸:degree

第3図bは光スポットの走査回数(図の横軸) とばねの曲がり角度θ(図の縦軸、単位: degree)の関係特性図である。

但しb図の各特性に併記する数値は、光照射エ 25 ネルギのパラメータであり、レーザ光4のスポツ ト径 φ (第2図a) が0.3と0.4mmの二種類、及び、 速度40P/sec.で連続的に照射する単パルスの時 間0.2ms中に含まれる光エネルギの熱換算仕事当 量値とされるジュール (Joule) の熱当量パラメ 30 - タJ/P(0.144, 0.075と0.02の三種類) であ る。

〔実施例〕

以下、第1図の原理図ならびに本発明のレーザ 光照射装置実施例とする第4図の装置側面図と、 35 第5図に示されるばね圧力検出制御のフロートチ ヤートに従つて本発明を詳細に説明する。

第1図において、圧力調整治具32に装着され たばね成形体 1 の長さ方向端部が固定端 3、また 他方の自由端側がヘッド支持端2とされる片持梁 性を示す第3図aと同図bのばね成形体の基本的 40 構成ばねは、原理図にあるように該ばね成形体 1 を挟み上下両面側に一対の照射ユニット7と8が 配置される。該照射ユニット7と8は照射ユニッ ト駆動部11により矢印21方向に走査(第4図 では、ばねの長さ方向の直交する図の前後方向に

5

走査)される。

第4図のレーザ光照射装置は、レーザ光発振器 13と、発振レーザ光を表裏両面に配分するそれ ぞれの反射器 16 (ハーフミラー 16) と全反射 器17と、これら反射器16,17の光を開閉す 5 は4′の走査がされる。 るシャツタ機構部9.9′よりなる光制御部14 と、及び光制御部14から光ケーブル6を介して 接続された集束レンズ内蔵の照射ユニット7,8 からなる。

機構部9、光ケーブル6を経て照射ユニツト7よ り導出された光スポット4は、ばね成形体1の表 面側に集束される。

他方、全反射器 17、シャツタ機構部 9′、光 導出された光スポット4′は、ばね成形体1の裏 面側に集束される。

然して、ばね成形体1の表面もしくは裏面へ照 射する光スポツト4または4′の切替えは、ばね が、大きいか小さいかを判別するばね圧力検出制 御部12によつて行われるが、具体的にはシャツ タ9.9'の開閉駆動部18により行われる。

閉閉駆動部18によるシャッタ閉閉は、例えば なり、逆に9′側のシャツタが閉の時は9側のシ ヤツタは閉となるような開閉制御が行われる。

ばね圧力検出制御部12は、予め、ばね成形体 の圧力基準値を含みその上下に圧力調整の上部許 容限界値と下部許容限界値とが設定され、そし 30 て、前述の上部ならびに下部の許容限界値を、歪 ゲージ10の検出圧力と比較するためのコンパレ ータを内蔵する。

歪ゲージ 10よりの検出圧力が、上部・下部の 許容限界値間にあれば、もちろんばね圧力調整は 35 完了したことになる。しかし、歪ゲージ10の検 出圧力が、例えば上部許容限界を上回れば、ばね 圧力検出制御部12よりシャツタ開閉の開閉駆動 部18に信号が送られ、シャッタ9が開放される 射されるによつてばね圧力が軽減される。

他方、歪ゲージ10の検出圧力が、下部許容限 界を下回れば、ばね成形体1の裏面側の照射ユニ ツト8による光スポツト4′が照射されることに

なり、その結果としてばね圧力が強められる。

6

シャツタ開閉駆動の前記信号は、照射ユニツト 駆動部 1 1 にも送られ、ばね成形体 1 の幅方向ば ね端間を交互に往復せしめる光スポット 4、また

前述のばね圧力検出制御部12による制御過程 は、第5図に示されるフローチャートを参照すれ ば更に明瞭となる。尚、フローチャートの判断信 号や処理信号に併記された右上の番号は、第4図 ハーフミラー16からのレーザ光は、シヤツタ 10 実施例図との相対的な比較対応が容易となるよう に同図の要部制御装置に記されたと同じ引用番号 である。

図示フローチャートにおいて、調整開始とは、 ばね成形体 1 に対するばね圧力調整制御のための ケーブル6を経て接続された照射ユニツト8より 15 初期条件の設定や、レーザ光発振器13に対する 照射パルス幅、パルス繰り返し速度等レーザ光加 工に必要とする照射エネルギ条件の設定をなす段 階である。

初期条件が設定された後は、圧力検出の歪ゲー 圧力センサの歪ゲージ10よりの検出圧力レベル 20 ジ10による検出出力が適正になるまで、即ち、 検出圧力が予め設定された上部・下部の許容限界 値の間に入るまで図示"ばね圧力?"に始まりシ ヤツタの開閉駆動、レーザ照射開始、ユニツト駆 動(照射ユニツトによる光スポツトの走査) 9 側のシャッタが開の時は 9´側シャッタは閉と 25 ON, OFF、レーザ照射停止に至るまでの各段階 を単動作サイクルとするレーザ光の走査が繰り返 される。そして、歪ゲージ10による検出出力が 適正となれば、ばね圧力調整が終了したことにな

> 予め設定される上部・下部の許容限界値は、例 えば前記ヘッド支持ばねにおいて、設計基準値が 30 ②とすれば、30±2.5%程度の許容限界値が設 定される。

(発明の効果)

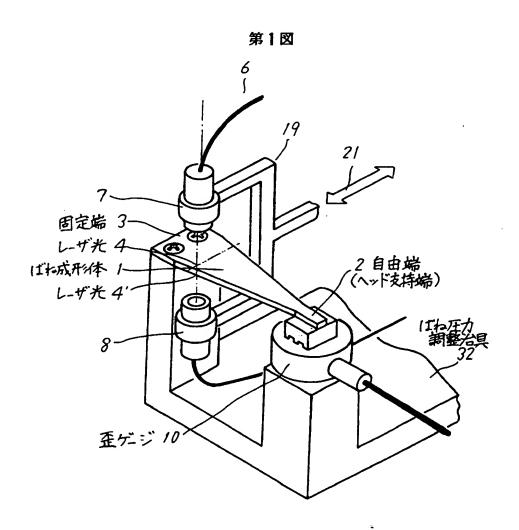
以上、本発明のレーザ光照射によるばね圧力調 整方法によれば、ばね圧力調整治具に装着された ばね成形体に対して、ばね自由端側に当接するよ うに配置された歪ゲージの検出圧力によつて、成 形ぱね体の表裏面に微細なエネルギ制御が容易な と同時に、照射ユニツト 7 から光スポツト 4 が照 40 レーザ光を走査することによるばね体の熱変形を 用いるため、ばね圧力の調整が精度よくかつ短時 間に然も、自動的に施行されることになる。

図面の簡単な説明

第1図は本発明のばね圧力調整方法原理図、第

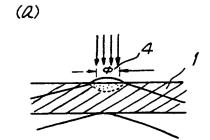
2図aはばね成形体に対しレーザ光照射時のばね 変形図、同図bはレーザ光照射後のばね変形図、 第3図はレーザ光によるばね塑性変形特性図、同 図aはエネルギ密度と曲がり角度の関係特性図、 4 図は本発明のレーザ光照射装置実施例図(装置 側面図)、第5図はばね圧力検出制御のフローチ ヤート、第6図は従来のばね圧力調整方法を説明 する図(斜視図)である。

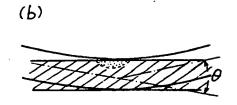
図中、1と25はばね成形体、2と26はばね 自由端(ヘッド支持端)、3と28は固定端、4 はレーザ光または光スポット、6は光ケーブル、 7と8はばね成形体1の表面または裏面側の照射 同図 b は走査回数と曲がり角度の関係特性図、第 5 ユニット、 9 と 9 ' はシヤッタ、 1 0 と 3 0 は歪 ゲージ、11は7,8の駆動部、12は圧力検出 制御部、14は光制御部、及び32はばね圧力調 整治具である。



本発明のIT和調整方法原理図

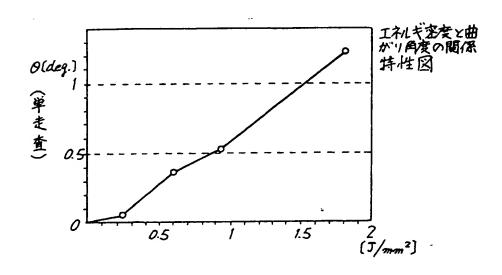
第2図



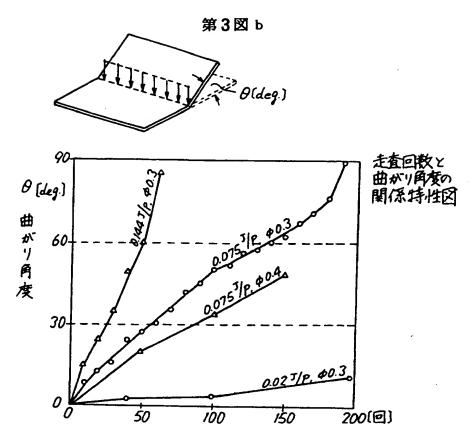


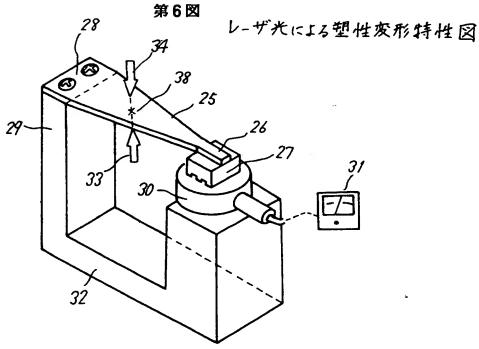
ばね成形体に対しレーザ光照射時(A) 及び照射後WMばね変形図

第3図 a



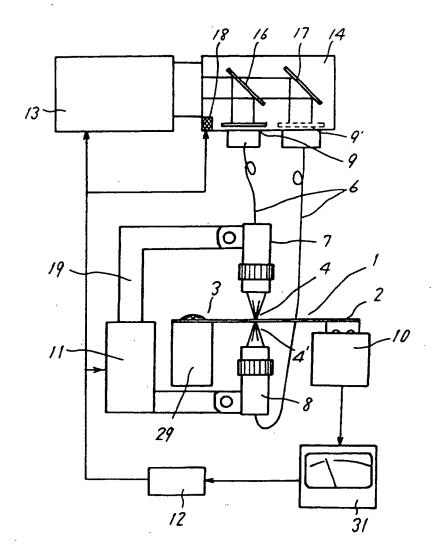
レーザ光による塑性変形特性図





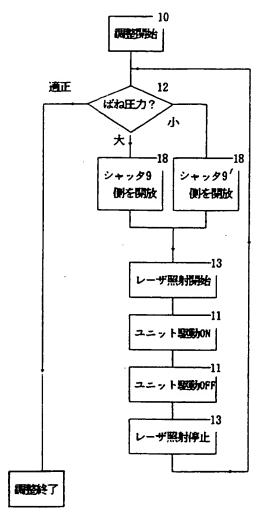
従来のはわ圧力調整方法を説明する図

第4図



レ-ザ光照射装置実施例図(装置側面図)

第5図



ばね圧力検出制御のフローチャート